**Ергин Алексей Алексеевич. Разработка системы экстремального управления нелинейным динамическим объектом при неполной информации о состоянии объекта : Дис. ... канд. техн. наук : 05.13.01 : Москва, 2004 185 c. РГБ ОД, 61:05-5/381**